



16 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

12 Patentschrift
10 DE 100 23 306 C 2

8 Int. Cl.⁷:
G 01 F 23/28
// H04R 17/00

21 Aktenzeichen: 100 23 306.6-52
22 Anmeldetag: 15. 5. 2000
43 Offenlegungstag: 6. 12. 2001
45 Veröffentlichungstag der Patenterteilung: 11. 7. 2002

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

23 Patentinhaber:
VEGA Grieshaber KG, 77709 Wolfach, DE

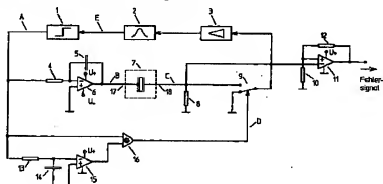
76 Vertreter:
Patentanwälte Westphal, Mussnug & Partner,
78048 Villingen-Schwenningen

22 Erfinder:
Raffalt, Felix, Dipl.-Ing., 77758 Hausach, DE; Frick,
Adrian, Dipl.-Ing., 77709 Wolfach, DE

55 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:
DE 195 08 700 C1
DE 196 21 449 A1

54 Verfahren zur Ansteuerung von piezoelektrischen Antrieben in Füllstandmessgeräten

57 Verfahren zur Ansteuerung von piezoelektrischen Antrieben in Füllstandmessgeräten, bei welchen eine Piezoeinrichtung (7) mit einem Gabelresonator gekoppelt ist und diese Piezoeinrichtung (7) einerseits zur Schwingungserregung mit einem Erregersignal (B) beaufschlagt wird und andererseits diese Piezoeinrichtung (7) zur Schwingungsdetektion eingesetzt wird, dadurch gekennzeichnet, dass das Erregersignal aus einem Rechtecksignal abgeleitet wird und einen mindestens annähernd trapezförmigen Verlauf hat und einen annähernd konstanten High-Potential und einem annähernd konstanten Low-Potential, wobei zwischen High-Potential und Low-Potential ein Signalverlaufsabschnitt mit definierter Zeitdauer und definiert begrenzter Signaländerungsgeschwindigkeit liegt.



100 23 306 C 2

DE 100 23 306 C 2

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Ansteuerung von piezoelektrischen Antrieben in Füllstandmessgeräten gemäß den Merkmalen des Oberbegriffs des Anspruchs 1.

[0002] Ein solches Verfahren ist beispielsweise aus der deutschen Patentanmeldung DE 196 21 449 A1 der Anmelderin bekannt. Dort ist auch der prinzipielle Aufbau eines Gabelresonators beschrieben, worauf ausdrücklich zum Zwecke der Offenbarung Bezug genommen wird.

[0003] Darüber hinaus ist aus DE 195 08 700 C1 ein Verfahren zur Gewinnung eines möglichst einfach realisierbaren Sinussignales bekannt.

[0004] Bei der Verkleinerung von Schwinggabelsystemen bis zu sehr kurzen Gabelzinkenlängen ergibt sich das grundlegende Problem, dass neben der Zinkenlänge auch die übrigen Komponenten in entsprechendem Maße zu verkleinern sind, um abgehen von der deutlich höheren Frequenz gleichwertige schwingungstechnische Eigenschaften zu erhalten. Während eine entsprechende Reduzierung der Baulänge der piezoelektrischen Antriebseinheit grundsätzlich möglich ist, existieren andere Komponenten und Parameter, die sich nicht im passenden Verhältnis mitändern.

[0005] So beträgt z. B. bei Standardschwinggabeln von etwa 100 mm Zinkenlänge die Membranbreite 1 mm. Bei einer auf 40 mm verkürzten Schwinggabel wären jedoch 0,4 mm Membranbreite anzustreben. Da für eine Anerkennung der Membran als 1x-Zonentrennung jedoch 1 mm Mindestmaterialstärke gesetzlich vorgeschrieben ist, ergibt sich ein grobes Missverhältnis zwischen Zinkenlänge und Membranbreite.

[0006] Dieses Problem wird weiter noch dadurch verstärkt, dass der zentrale Zugbolzen auf der Membran in seinem Durchmesser ebenfalls nicht verkleinert werden kann, da er ansonsten keine ausreichende Zugfestigkeit für die vom Antriebssystem aufzubringende mechanische Zugspannung aufweisen würde.

[0007] Eine schwächere Auslegung des Antriebssystems ist jedoch nicht möglich, da aufgrund der gleichgebliebenen Membranbreite bei gleichzeitig reduziertem Durchmesser die Membransteifigkeit zugenommen hat. Da der Zugbolzen bei reduziertem Membrandurchmesser relativ gesehen mehr Fläche beansprucht, führt er zu einer weiteren Erhöhung der Membranbiegesteifigkeit.

[0008] Die im Vergleich zu den Gabelzinken deutlich zu hohe Membranbiegesteifigkeit hat die unerwünschte Folge, dass die Gabelzinken selber einen merklichen Teil der Gesamtbiegeschwingung des Vibrationsresonators übernehmen. Besonders störend wirkt dabei die Tatsache, dass insbesondere bei füllgubedeckter Schwinggabel neben der Grundmodeschwingung auch die Ausbildung von Schwingungsknoten auf den Gabelzinken stattfindet mit der unerwünschten Folge von Oberwellenresonanzen.

[0009] Gemäß Stand der Technik wird im Rückkoppeloszillator, welcher der Erregung des Vibrationsresonators dient, ein Grundwellenbandfilter angebracht, so dass ein Einrasten des Schwingkreises auf einer Oberwelle zuverlässig verhindert wird. Die teilweise Ausbildung von Oberwellenschwingungsknoten kann auf diese Weise jedoch nicht ausgeschlossen werden mit der Folge, dass die Grundwellenschwingung negativ beeinflusst wird.

[0010] Die auftretenden Oberwellenschwingungen bewirken, dass sich die Schwingfrequenz beim Ein- bzw. Austauschen der Schwinggabel in Füllgut nicht kontinuierlich sondern sprunghaft unter Ausbildung einer Hysterese ändert. Bei viskosen Füllgütern kann es sogar zu einer Invertierung

gutbedeckung der Einfluss von Oberwellenresonanzen wächst. Beim Eintauchen der Schwinggabel in Füllgut fällt zunächst – wie gewünscht – die Frequenz, bei zunehmender Bedeckung findet dann jedoch unter dem Einfluss der hochfrequenten Oberwellen ein Frequenzanstieg statt, der bei vollständig bedeckter Schwinggabel bis zu einem Frequenzwert führen kann, wie er einer unbedeckten Gabel entspricht. Wird das Grundwellenbandfilter tiefer abgestimmt, tritt das Problem auf, dass der Gabelresonator beim Einschalten der Stromversorgung nicht mehr selbsttätig anschwingt.

[0011] Bei den bekannten Lösungen wird ein Rechtecksignal zur Ansteuerung der Piezoelemente verwendet. Da das Rechtecksignal neben der Grundwelle jedoch einen sehr starken Oberwellengehalt aufweist, werden im Gabelresonator vorhandene, jedoch unerwünschte Oberwellenresonanzen angeregt.

[0012] Die Verwendung eines oberwellenfreien Sinuserregersignals würde das Problem zwar theoretisch lösen, ist in der Praxis aber äußerst schaltungsaufwendig und energetisch sehr ungünstig. Neben dem Stromverbrauch des variabel frequenz- und phasensteuerbaren Sinusgenerators haben Sinusendstufen prinzipiell einen schlechten Wirkungsgrad und benötigen eine um $\sqrt{2}$ vergrößerte Versorgungsspannung, damit ein Sinusausgangssignal von gleicher Spannungszeitliche wie ein Rechtecksignal erzeugt wird. Des Weiteren ist derzeit kein Verfahren bekannt, das bei Sinuserregung die elektronische Trennung von Antriebs- und Detektionssignal gestattet.

[0013] Aufgabe des erfindungsgemäßen Verfahrens ist es daher, ein Verfahren zur Ansteuerung eines piezoelektrischen Antriebes in Füllstandmessgeräten anzugeben, welches bei minimalem Bauteil- und Energieaufwand sowie der Möglichkeit der gleichzeitigen Nutzung eines Piezoelements zum Schwingungserregen und -detektieren eine oberwellenarme Erregung des Gabelresonators ermöglicht.

[0014] Diese Aufgabe wird durch die Merkmale des Anspruchs 1 gelöst. Weiterbildungen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche.

[0015] Das erfindungsgemäße Verfahren löst die Aufgabe also dadurch, dass ein mindestens annähernd trapezförmiges Signal als Erregersignal erzeugt wird. Das Erregersignal kann z. B. aus zwei Phasen mit annähernd konstantem High- bzw. Low-Potential bestehen, welche von jeweils einer Phase von definierter Zeitdauer und definiert begrenzter Signaländerungsgeschwindigkeit unterbrochen sind. Hierzu wird vorzugsweise ein bis in die Begrenzung ausgesteuerter Rail-to-Rail-Integrator verwendet.

[0016] Das erfindungsgemäße Verfahren wird anhand eines Ausführungsbeispiels im Zusammenhang mit zwei Figuren erläutert. Es zeigen:

[0017] Fig. 1 ein Blockschalbild eines erfindungsgemäßen Vibrations-Füllstand-Grenzschalters, und

[0018] Fig. 2 den zeitlichen Verlauf mehrerer Signale der in Fig. 1 dargestellten Schaltung.

[0019] Im nachfolgenden Ausführungsbeispiel von Fig. 1 ist als Erreger- und Detektionselement ein einziges Piezoelement gezeigt. Dieses kann jedoch durch einen ähnlich wirkenden Wandler (z. B. mehrere Piezoelemente, induktiver Wandler oder dgl.) ersetzt werden.

[0020] Das in Fig. 1 beispielhaft dargestellte Blockschalbild eines Vibrations-Füllstand-Grenzschalters weist eine Verstärkereinheit 1, 2, 3 auf, in deren Rückkopplungskreis eine Wandlereinheit 7, vorzugsweise eine Piezowandlereinheit geschaltet ist. Im Einzelnen besteht die Verstärkereinheit aus einem Verstärker 3 mit nachgeschaltetem Grundwellenbandfilter 2 und einem nachge-

formerstufe 1. An den Ausgang des Nulldurchgangsdetektors 1 ist der Eingang eines Integrators geschaltet. Dieser Integrator weist einen Operationsverstärker 6 auf. Der nicht invertierende Eingang dieses Operationsverstärkers 6 ist mit Bezugspotential verbunden. Der invertierende Eingang ist einerseits über einen Kondensator 5 mit dem Ausgang des Operationsverstärkers 6 in Verbindung und andererseits über einen Widerstand 4 an den Ausgang des Nulldurchgangsdetektors 1 angeschlossen. Der Ausgang des Operationsverstärkers 6 des Integrators ist über eine Zuleitung 17 an einen Pol der Wandlereinrichtung 7 angeschlossen. Der andere Pol der Wandlereinrichtung 7 ist über eine Zuleitung 18 an eine Klemme eines Widerstandes 8 angeschlossen. Die andere Klemme des Widerstandes 8 liegt auf Bezugspotential. Der Verbindungspunkt zwischen Widerstand 8 und der Zuleitung 18 ist darüber hinaus an eine Eingangsklemme eines Umschalters 9 geschaltet. Eine weitere Eingangsklemme des Umschalters 9 liegt auf Bezugspotential. Die Ausgangsklemme des Umschalters 9 ist mit dem Eingang des Verstärkers 3 in Kontakt. Ein Umschaltrelais wird der Umschalter 9 durch ein Steuersignal D, das am Ausgang eines EXOR-Gatters 16 abgegriffen wird. Ein erster Eingang dieses EXOR-Gatters ist mit dem Ausgang des Nulldurchgangsdetektors 1 und zugleich mit der nicht an den Operationsverstärker 6 verbundenen, freien Klemme des Widerstandes 4 in Verbindung. Ein zweiter Eingang des EXOR-Gatters 16 ist an den Ausgang eines Komparators 15 geschaltet, dessen nichtinvertierender Eingang auf Bezugspotential liegt und dessen invertierender Eingang über einen Widerstand 13 ebenfalls mit dem Ausgang des Nulldurchgangsdetektors 1 verbunden ist. Zwischen Bezugspotential und invertierender Eingang des Operationsverstärkers 15 bzw. Komparators 15 ist ein Kondensator 14 geschaltet.

[0021] Zusätzlich ist die Leitung 18 mit einem Hysteresebefahren Komparator 11 in Verbindung, indem die Leitung 18 mit dem invertierenden Eingang des Komparators 11 in Kontakt steht. Der nichtinvertierende Eingang dieses Komparators 11 ist einerseits über einen Widerstand 10 auf Bezugspotential gelegt und andererseits über einen weiteren Widerstand 12 mit dem Ausgang des Komparators 11 in Verbindung. Der Ausgang des Komparators 11 ist an eine Frequenzwertstufe 20 geschaltet. Die Frequenzwertstufe 20 erzeugt ein optisches und/oder akustisches Störmedialsignal, wenn in nachfolgender noch zu erläuternder Art und Weise festgestellt wird, dass die Wandlereinrichtung 7 nicht korrekt angeschlossen ist oder ein Leitungsdefekt in der Fig. 1 dargestellten Schaltungsanordnung vorliegt.

[0022] Es ergibt sich folgender Funktionsablauf für die in Fig. 1 gezeigte Schaltung.

[0023] Das vom Eingangsverstärker 3 verstärkte Schwingungsdetektionssignal wird dem Grundwellenbandfilter 2 zugeführt, welches das gefilterte und phasenkorrigierte, etwa sinusförmige Zwischensignal B erzeugt. Dieses wird vom Nulldurchgangsdetektor 1 in ein Rechtecksignal A umgewandelt. Bei bekannten Sensoren würde dieses Signal A als Erregersignal für das Piezoelement 7 verwendet.

[0024] Das Signal A wird zur Reduktion seines Oberwellengehaltes einem Integrator 4, 5, 6 zugeführt, welcher das trapezartige Signal B generiert. Die Integrationszeitkonstante ist mittels der Bauteile 4, 5, 6 derart gewählt, dass der Operationsverstärker 6 nach 0,15 bis 0,30%, vorzugsweise ca. 25%, der Halbperiodendauer T/2 des Signals A seinen maximalen bzw. minimalen Endwert E_{max}, E_{min} erreicht. Da der Operationsverstärker 6 vorzugsweise eine Rail-to-Rail-Ausgangsstufe aufweist, entsprechen diese Werte der positiven bzw. negativen Betriebsspannung U₊, U₋. Das Si-

hat durch den Integrationsvorgang eine mittels Widerstand 4 und Kondensator 5 definierte Flankensteilheit. Gegenüber dem Rechtecksignal A ist das trapezartige Signal B stark oberwellenreduziert, so daß im piezoelektrischen Schwingungselement 7 ein nur geringer mechanischer Oberwellenanteil erregt wird.

[0025] Die Spannungszeitfläche des Signals B ist zwar gegenüber der des Rechtecksignals A etwas verringert, jedoch deutlich größer als bei einem Sinussignal. Bei gleicher Versorgungsspannung ermöglicht das Signal B im Vergleich zu einem Sinussignal eine vorteilhafterweise größere Erregerleistung.

[0026] Der Stromfluss durch das Piezoelement 7 wird am Messwiderstand 8 gemessen. Er setzt sich zusammen aus dem erregersignalbedingten Umladestrom des Piezoelementes 7 und den aufgrund der mechanischen Gabelresonator-schwingung erzeugten piezoelektrischen Ladungsquanten. Das Signal C zeigt die Überlagerung beider Stromkomponenten. Die Trennung von Schwingungsdetektionssignal und Betriebssignal erfolgt mittels Umschalter 9. Er tastet nach Maßgabe eines Steuersignals D die im Detektionssignal unerwünschten Umladeströme aus, indem er während der Zeit der Umladephase den Signaleingang des Eingangsverstärkers 3 auf Massepotential legt. Das hierzu benötigte Steuersignal D wird vom Signal A abgeleitet, indem mittels Widerstand 13, Kondensator 14 und Komparator 15 ein zu A phasenverschobenes, invertiertes Hilffssignal erzeugt wird, welches durch Exklusivveränderung mit dem Signal A am EXOR-Gatter 16 das Signal D ergibt. Die Low-Phase des Steuersignals D definiert die Zeit der Signalausstattung und ist stets etwas länger gewählt als die steigende bzw. fallende Signalphase in Signal B.

[0027] Die Signale B und C werden mittels Leitungen 17, 18 zu dem Piezoelement 7 übertragen. Wird eine dieser Leitungen von der Elektronik abgetrennt, bricht die Oszillatorschwingung ab, was von der nachgeschalteten Auswertelektronik als Fehlerzustand erkannt wird. Erfolgt die Unterbrechung jedoch piezoeisig, so schwingt jedoch ab einer gewissen Kabellänge der Leitungen 17, 18 der Oszillator weiter, da er durch die verbleibende Kabelkapazität weiterhin rückgekoppelt wird.

[0028] Die Schwingfrequenz ist von der verbleibenden Kabellänge sowie elektromagnetischen Einstreuungen abhängig und kann im Nennarbeitsbereich der Schwinggabel liegen, so dass der Defekt von der nachgeschalteten Frequenzauswertelektronik gegebenenfalls nicht erkannt werden kann.

[0029] Zur Funktionsüberwachung der Piezoelementzuleitungen 17, 18 wird die Kapazität zwischen diesen während des Schwingvorganges simultan gemessen.

[0030] Die Piezokapazität beträgt typ. etwa 2 nF, die Kabelkapazität typ. max. etwa 0,5 nF. Eine Unterscheidung, ob das Piezoelement angeschlossen ist, ist daher anhand des Kapazitätswertes eindeutig möglich.

[0031] Zu diesem Zweck wird das Piezoumladestrome beinhalten, am Messwiderstand 8 angegriffene Signal C mittels hysteresebefahetem Komparator 10, 11, 12 ausgewertet. Die Widerstände 10, 12 verleihen dem Komparator 11 eine symmetrisch zum Massepotential wirkende Schalthysteresis. Während der ansteigenden bzw. abfallenden Signalphase von B treten am Messwiderstand 8 Spannungsamplituden auf, die proportional zur Signalausstiegsgeschwindigkeit von Signal 8 und der Summenkapazität von Piezoelement 7 und Leitung 17, 18 sind. Die Schalthysteresis des Komparators 11 ist so groß gewählt, daß die Kapazität der Leitungen 17, 18 kein Umschalten des Komparators 11 bewirken kann, während bei angeschlossener Piezo-

gnal B jeweils in die umgekehrte Lage kippt. Es entsteht somit am Ausgang von Komparator 11 ein Signal, welches abgesehen von Laufzeitunterschieden dem Signal A entspricht und einer nicht näher dargestellten Fehlerauswertereinheit zugeführt wird.

[0032] Die Frequenzauswertestufe wird mit ihrem Eingang nun nicht, wie es dem Stand der Technik entspräche, mit dem Signal A verbunden, sondern mit dem Ausgangssignal des Komparators 11. Eine Unterbrechung im Piezostromkreis führt somit dazu, dass in der Frequenzauswertestufe die Schwingungsausfallüberwachung anspricht.

[0033] Da die Komparatorschaltung 10, 11, 12 und der Messwiderstand 8 permanent vom normalen Meßsignal durchlaufen werden, ist ein unbemerkter Ausfall dieses Schaltungsteils nicht möglich. Die Bgügnung nach TÜV-Anforderungskategorie 3 ist somit gegeben.

[0034] Während bei Stromkreisüberwachungsverfahren mittels Parallelwiderständen oder rückgeführten Leitungen lediglich eine indirekte Überprüfung der Piezoelementenstromzuführung stattfindet, ermöglicht das beschriebene Verfahren durch Messung der Piezoelementkapazität eine direkte Kontrolle des Piezoelements auf physikalisches Vorhandensein im Stromkreis.

[0035] Fig. 1 stellt ein praktisches Ausführungsbeispiel einer Anordnung dar, in welcher ein Piezoelement oberwellenarm elektrisch erregt wird, von selbigem Piezoelement anhand der piezoelektrisch erzeugten Ladungsquanten ein Detektionssignal für die mechanische Schwingung abgeleitet wird und von selbigem Piezoelement während des Schwingvorgangs die Eigenkapazität gemessen wird.

[0036] Die oberwellenarme Erregung des Piezoelementes läßt sich selbstverständlich auch ohne die im Ausführungsbeispiel beschriebene Leitungsbruchdetektion einsetzen. Es können darüber hinaus auch mehrere Piezoelemente anstelle eines einzigen Piezoelementes eingesetzt werden. Schließlich ist die oberwellenarme Erregung auch dort möglich, wo ein oder mehrere Piezoelemente ausschließlich zur Schwingungserregung eingesetzt werden.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Ansteuerung von piezoelektrischen Antrieben in Füllstandsmessgeräten, bei welchen eine Piezoeinrichtung (7) mit einem Gabelresonator gekoppelt ist und diese Piezoeinrichtung (7) einerseits zur Schwingungserregung mit einem Erregersignal (B) beaufschlagt wird und andererseits diese Piezoeinrichtung (7) zur Schwingungsdetektion eingesetzt wird, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Erregersignal aus einem Rechtecksignal abgeleitet wird und einen mindestens annähernd trapezförmigen Verlauf hat mit einem annähernd konstanten High-Potential und einem annähernd konstanten Low-Potential, wobei zwischen High-Potential und Low-Potential ein Signalverlaufabschnitt mit definierter Zeitdauer und definiert begrenzter Signaländerungsgeschwindigkeit liegt.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Maximalpegel (B_{max}) und Minimalpegel (B_{min}) des trapezförmigen Erregersignals (B) der maximalen und minimalen Pegeln (U₊, U₋) einer den piezoelektrischen Antrieb versorgenden Betriebsspannung entsprechen.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die abfallenden und ansteigenden Flanken (F1, F2) des trapezförmigen Erregersignals (B) betragsmäßig eine mindestens annähernd gleiche Steigung aufweisen.

durch gekennzeichnet, dass die abfallenden und ansteigenden Flanken (F1, F2) etwa 0,15 bis 0,30, vorzugsweise etwa 0,25, einer Halbperiodendauer (T/2) des trapezförmigen Erregersignals (B) entsprechen.

5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass das trapezförmige Erregersignal (B) am Ausgang einer Integratoreinrichtung (4, 5, 6) abgegriffen wird, deren Eingang das Rechtecksignal (A) zugeführt wird.

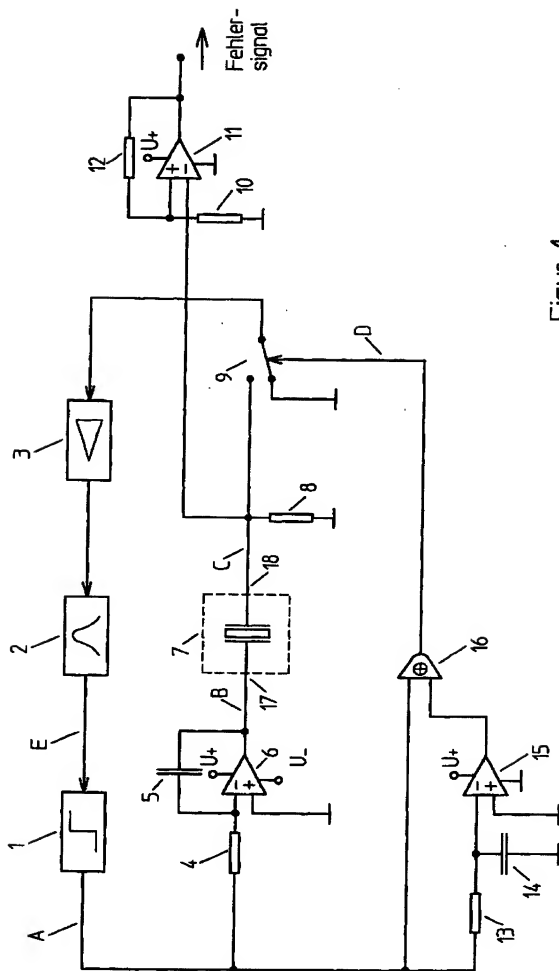
6. Verfahren nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Integratoreinrichtung (4, 5, 6) ein Rail-to-Rail-Integrator ist.

7. Verfahren nach Anspruch 5 oder 6, dadurch gekennzeichnet, dass das Rechtecksignal (A) mindestens annähernd gleichlange Maximalpegel und Minimalpegel (R_{max}, R_{min}) aufweist.

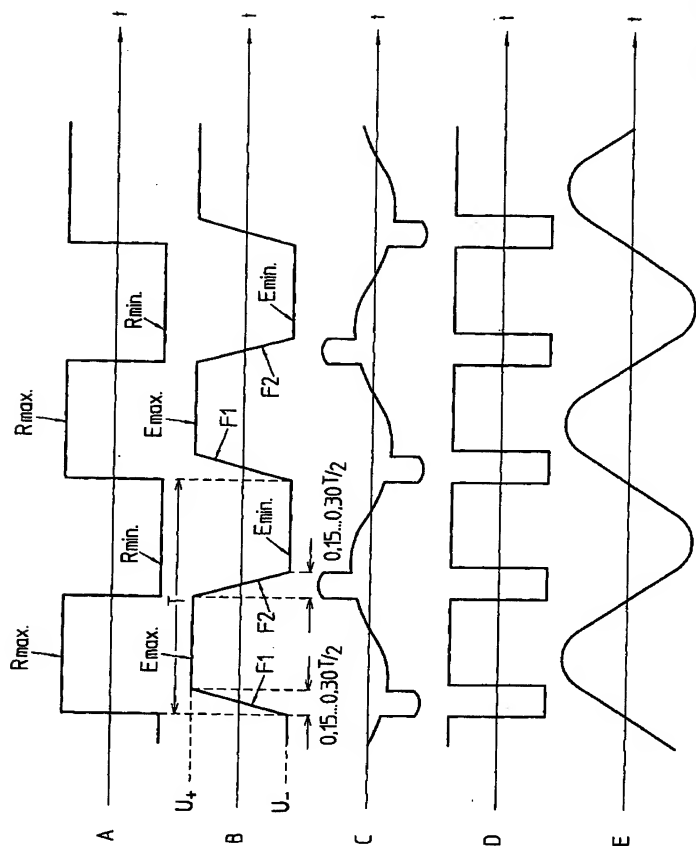
8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass das trapezförmige Erregersignal (B) und/oder das Rechtecksignal (A) symmetrisch ist.

9. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, dass das trapezförmige Erregersignal (B) einem einzigen Piezoelement der Piezoeinrichtung (7) zugeführt wird und dieses Piezoelement sowohl zur Schwingungserregung als auch Schwingungsdetektion eingesetzt wird.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen



Figur 1



Figur 2